### (18)日本国特許庁 (JP)

## (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出版公服委号 特開2002-83302

	(P2002-83302A)
MINAN / CON	THE NEW YORK IN THE PARTY OF

				(457年日	平成14年8月22日(2002.3.22)
(51)IntCL <sup>1</sup> G 0 8 T	7/20	設別記号	F I G 0 6 T	7/20	ティュート*(参考) B 5L096
C0 5 7	3/00	800		,,50	300A
GOEF	8/00	680	GOEF	3/00	680C

		等を確求 未確求 新求項の数12 OL (全 21 )
(21)出廣告号	(#B12000-276845(P2000-276645)	(71)出版人 000002185
(22) 出原日	平成12年9月7日(2000.9.7)	ソニー株式会社 (72) 宛明音
		株式会社内 (74)代記人 100:982740 弁型士 日辺 水基

是枝頁に続く

# (54) [発明の名称] 情報処理装置、動作認義処理方法及びプログラム裕結媒体

### (37) 【要約】

【課題】本発明は、ユーザによる入力操作を正確に認識 し、当該認識した入力操作に応じた所定の処理を契行で きるようにする.

【解決手段】本発明は、CCDカメラ8によってユーザ の手を撮像することにより得られた画像におけるジェス チャー即職表示エリア106の回像データを特定し、当 設ジェステャー認識表示エリア108の画像データに基 ついてユーザの手の動作を図牒するようにしたことによ り、ユーザの手の動作を認識する際に必要なジェステト 一節酸表示エリア10日の国象データだけを用いてユー ザの手の動作を認識するととができるので、誤認識を伝 減すると共に一段と認識程度を向上させることができ ٥,

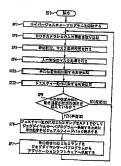


図6 ジェスティー部派処理学室

(2)

### 【特許請求の鎮用】

【鈴木項1】 抗像手段によって協議対象を法像すること により得られた関係における所定領域の関係データを特定する特定手段と、

上紀所定領域の上配画像データに基づいて上配認識対象 の動作を讴談する動作認識手段とを具えることを特徴と する情報処理禁煙。

【請求項2】上記動作認識手段によって認識された上記 認識対象の助作に対応した所定の起理を実行する影御手 段とを具えることを特徴とする間求項1 に記載の情報処 10 理能配

【競求項3】上部特定手段は、上駅画像の上記所定領域 だけを対すように当該所定額域に対応した活取パターン でなるマスク國版を上記画像に置わて合成することによ り上記所定的場の画像データを特定することを特徴とす る論求項1に記載の情報処理論記。

【請求項4】上記助作認識手段は、上記画像データ化高 づいて助きベクトルを検出することにより上記認識対象 の動作を認識することを特徴とする請求項1 に配設の情 報処理装置。

【読求項5】揉像手段によって認能対象を規僚するとと により得られた画像における所定領域の画像データを特 定する特定ステップと、

上記所定領域の上記詞像データに基づいて上記認識対象 の助作を認識する動作認識ステップとを具えることを特 徴とする動作認識処理方法。

【韓宋項6】上記動作認識ステップで認識された上記超 職材表の動作に対応した所定の処理を実行する創動ステ ップとを異えることを特徴とする韓宋項5 に記録の動作 認識処理方法。

【競求項7】上記特定ステップでは、上配画像の上記所 定関係だけを残すように当該所定拠域に対応した遮蔽バ ターンでなるマスク画像を上記画像に基計で合成するこ とにより上居所定領域の画象データを検定することを特 徴とする修文項5に記数の影響を聴いませます。

【韓求項8】上記動作認識ステップでは、上記画像データに基づいて動きベクトルを検出することにより上記認 認対象の動作を認識することを特徴とする確求項5に記 数の動作思證物理方法。

【韓本項8】振像手段によって翻載対象を振像するとと 40 により得られた回像における所定領域の画像データを特 定する特定ステップと、

上記所定領域の上記回条データに基づいて上記段職対象 の動作を認致する動作記憶ステップとを異えることを特 被とするプログラムを特領処理機関に実行させるプログ ラム格納媒体

【韓求項10】上記論作認識ステップで認識された上記 認設対象の動作に対応した所定の処理を実行する制御ス テップとを異えることを特徴とする翻求項9に記載のブ ログラム経納版体。 【精率項11】上記特定ステップでは、上記回象の上記 所定領域だけを対すよりに当該所定領域に対応した道院 バターンでなるマスク画像を上記回像に重ねて合成する ととにより上記写定領域の画像データを特定することを 特徴とする請求項9に記述のプログラム技術域を、

【精栄項12】上記動作認識ステップでは、上記画像データに若づいて動きベクトルを検出することにより上記 回線対象の動作を認識することを特徴とする情味項8 に 記載のブログラム接続確估。

0 【発明の評細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は技術処理を置、動作 胚性処理方法及びプログラム格納媒体に関し、例えばノ ートブック数パーソナルコンピュータ(以下、これをノ ートパソコンと呼ぶ)に適用して好適なものである。 【0002】

【従来の技術】従来、ノートパソコンにおいては本体部 と、復居ディスプレイ等の表示手段と、所定のコマンド マテキスカするためのキーボードあるいはつウス等の 20 入力等段と比よって帰席され、当該入カテ段によって入 力されたコマンドに広して所定の処理を受行し、その異

行総基を表示手段収集示するようになまれている。 [0003]を九赴近のノートバソコンにおいては、キーボードやマウス以外の人力学院として明えに当該ノートバソコンの実体関係から進かに突出するように配けられた所定を残りの認定性下いからもフェグダイナルが別られ、当該ショグダイヤルに対する回転性たびで明正 循序に応動して、メニュー項目の認定及びコマンドの決定等の命令が入力されるようになるまれている。

30 [0004]

[発明が解決しようとする課題] とじろでかかる核歌の ルードパリコンにおいては、キーボード、マウス及びジ メグメイトルをの力手段と当場を力が手段をの始作方 古で複数操作しなければならず、ユーザに対して名入力 予報命の操作方法を覚えるせる必要があると共に、復建 な様件を強いるという解析がある。

[0005]またノートパソコンは、ユーザの入力操作 に間違いがあった場合には、間違った処理を実行するこ とにもなり、使い闘争としては不十分であった。

【0008】本品明は以上の点を考慮してなされたもので、ユーザによる入力操作を一段と正確に認識し得る情報処理故障、助作認識処理方法及びプログラム格់解媒体を提案しようとするものである。

[0007]

「転起を解決するための手段」かかる課題を解決するため本典群においては、強化学原によって認識対象を提集することにより得る力に適能といする別定能域の回像データを特定し、当該所定環域の回像データにのみ基づいて認識対象の動作を認識するようとしたことにより、 10 総対象の動作を認識するようとしたことにより 20 総対象の動作を認識するようとしたことにより (3)

々だけを用いて顕微対象の動作を認識することができる ので、翼腿識を低減すると共に一段と駆職精度を向上さ せるととができる。

[0008]

【発明の実施の形態】以下図面について、本発明の一実 旭の形態を詳述する。

【0009】(1) 第1の実施の形態

(1-1) ノートブック型パーソナルコンピュータの外 鐵橡成

図1において、1は全体として本発明を適用した情報処 10 0、USB (Universal Serial Bus) 菓子21、外部電 理装置としてのノートブック型パーソナルコンピュータ (以下、とれをノートパソコンと呼ぶ)を示し、本体2 と当該本体2に対して開閉自在に取り付けられた表示部 3とによって推成されている。

【0010】本体2は、その上面に各種文字や記号及び 数字等を入力するための複数の操作キー4、マウスカー ソルの移動に用いられるスティック式ポインティングデ パイス(以下、これを単にスティックと呼ぶ) 5、通常 のマウスにおける左ボタン及び右ボタンに相当する左ク リックボタンB A及び5B、マウスカーソルをスクロー 20 ルボタンに合わせることなくスクロールバーを操作する ためのセンタボタン5C、内蔵スピーカ6A及び8B、 押圧式の電源スイッチ7、表示部3に設けられたCCD

(Charge Coupled Device ) カメラ8用のシャッタボタ ン8、LED(Light Emitting Diode)で構成された電 派ランプPL、電池ランプBL及びメッセージランプM L等が設けられている。

[0011] 表示部3は、その正面に例えば8. B型 (1024×480ピクセル) 対応のTFT (Thin Fil 0 が設けられると共化、正面の中央上端部には提像手段 としてのCCDカメラ8を備えた議僚部11が当該表示 部3に対して回動自在に設けられている。

【0012】との後像部11においては、CCDカメラ 8が表示部3の正面方向から背面方向までの180度標 度の角度範囲で回動して任意の角度で位置決めし得ると 共に、当酸CCDカメラ8によって肝型の場像対象を提 依する際のフォーカス調整を当該接係部11の上端部に 設けられた関連リング12の回転操作により容易に行い 得るようになされている。

[0013]また表示部3は、援像部1Iの左端近傍に おける正面側及び背面側にマイクロフォン13が設けち れており、当該マイクロフォン I 3を介して当該表示部 3の正面側から背面側までの広範囲に減って集音し得る ようになされている。

【0014】さらに表示部3は、液晶ディスプレイ10 の左端近傍及び右端近傍にそれぞれつめ14及び15か 設けられ、当該つめ14及び15と対応する本体2の所 定位置には孔部18及び17が設けられており、表示部

れ対応する孔部18及び17に供合される。

【0015】とれに対して表示部3は、本体2に閉塞さ れた当該表示部3の前側が持ち上げられたときに、孔部 18及び17とつめ14及び15の映合状態が経験さ れ、その結果、当該表示部3が本体2から展開し得るよ うになされている.

【0018】また本体2は、その右側面に [rDA (In frared Data Association ) 準拠の赤外線ポート18、 ヘッドフォン端子19、マイクロフォン用入力端子2

源コネクタ22、外部ディスプレイ出力用コネクタ2 3、回転操作子の回転操作及び押圧操作によって所定の 処理を実行するための命令を入力し得るジョグダイヤル 24及びモジュラージャック用のモデム端子25が設け られている.

【0017】一方、図2に示すように本体2は、その左 側面に排気孔28、PCMCIA(Personal Computer Memory Card International Association ) 規格のPC (Personal Computer ) カードに対応したPOカードス ロット27及び4ピン対応の!EEE (Institute of E lectrical and Electronics Engineers ) 1 3 9 4 维子 28が設けられている。

【0018】さらに図3に示すように本体2は、その後 側面にパッテリコネクタ28が登けられており、底面に はバッテリバック30 (図1) を取り外すためのスライ ド式取り外しレバー31及び当該スライド式取り外しレ パー31のスライド操作をロックするロックレパー32 が設けられると共に、本体2の動作を中断して電源投入 時の環境を再供能するためのリセットスイッテ3 3が設 m Transistor ) カラー液晶でなる液晶ディスプレイ1 30 けられている。なおバッテリバック3 0は、バッテリコ ネクタ29に対して若脱自在に接続される。

【0019】(1-2)ノートブック型パーソナルコン ビュータの国路投放

次にノートパソコン1の回路構成について図4を用いて 詳細に説明する。ノートバソコン1の本体2において は、当該本体2の各種機能を統括的に制御するCPU (Central Processing Unit ) 50がホストバス52に 接続されており、当該CPU50によってRAM (Rand om Access Memory)53にロードされた各種プログラム

40 やアプリケーションソフトウェアに応じた処理を、クロ ックシュネレータ80から与えられるシステムクロック に語づいて所定の助作速度で実行することにより各種機 能を実現し得るようになされている。

【0020】またホストバス52には、キャッシュメモ リ51が接続されており、CPU50が使用するデータ をキャッシュし、高速アクセスを実現し得るようになさ れている。

[0021] このホストバス52は、PCI (Paripher al Component Interconnect ) バス55とホストーPC 3を本体2に関密した状態でつめ14及び15がそれぞ 50 lブリッジ54を介して接続されており、当該PCIバ

(4)

5 ス55にはビデオコントローラ56、1日日日1349 インターフェース57、ビデオキャプチャ処理チップB 3及びPCカードインターフェース58が接続されてい ā.

[0022] ととでポストーPC Iブリッジ54は、C PU50と、ビデオコントローラ56、ビデオキャプチ +処理テップ83、IEEE1349インターフェース 57及びPCカードインターフェース58との間で行わ れる名種データの担受を制御すると共に、メモリバス5 8を介して接続されたRAM53のメモリコントロール 10 ス、コンフィギュレーションレジスタ、RTC (Real-T を行うようになされている。

【0023】またポストーPCIブリッジ 64は、ビデ オコントローラ56とAGP (Accelerated Graphics P ort )に沿った信号線を介して接続されており、これに より当政ホストーPCIブリッジ54及びビデオコント ローラ56間で画像データを高速転送し得るようになる れている。

【0024】ビデオキャプチャ処理テップ83は、シリ アルバスでなる I\* Cバス82 (一般的に SM (System Management )パスとも呼ばれている)と接続されてお 20 字及びこれら以外の各種アプリケーションソフトウェア り、当敗1゜Cパス82を介してCCDカメラ8で議像 された酬像データが供給されると、これを内閣のフレー ムメモリ(図示せず)に一旦格納し、JPEG(Joint Photographic Exparts Group) 規格に従って回像圧縮級 理を施すことによりJPEG画像データを生成した後、 当該JPEG回像データを再度フレームメモリに格納す るようになされている。

【0025】そしてビデオキャプチャ処理チップ83 は、CPUSOからの要求に応じて、フレームメモリに 用いてRAM53へ転送した後、JPEG頭像(静止 面)データ又はMotionJPEG画像(動画)テー タとしてハードディスクドライブ (HDD) 87へ転送 する。

【0026】またビデオコントロムラ56は、適時供給 される各種アプリケーションソフトウェアに基づく面像 データや、CCDカメラ8で議僚された回像データを表 示部3の液晶ディスプレイ10に出力することにより、 復数のウィンドウ画面を展示し得るようになされてい る,

[0027] [EEE1349インターフェース57 は、10001394端子28と連結されており、当該 IEEE1384端子28を介して他のコンピュータ袋 置やディジタルビデオカメラ等の外部デバイスと接続し 得るようになされている。

【0028】PCカードインターフェース58は、オブ ション機能を追加するときに適宜PCカードスロット2 7に鼓填されるPCカード (図示せず) と接続され、当 該PCカードを介して例えばCD-ROM (Compact Di sc-Read Only Memory ) ドライブやDVD (Digital Ve 50 触回する.

rsatile Disc)ドライブ等の外部デバイスと接続し得る ようになされている。

[0028] PCINA55H, ISA (Industria) S tandard Architecture) バス85とPC1-ISAブリ ッジ86を介して接続されており、当該PCI-ISA ブリッジ86にばHDD87及びUSB端子21か接続 されている.

[0030] EETPCI-ISATU, 2664, I DE (Integrated Drive Electronics) インターフェー imeClock ) 回路及びUSBインターフェース等によっ て様成されており、クロックジェネレータ80から与え られるシステムクロックを基に【DEインターフェース を介してHDD67の制御を行う。

【0031】HDD87のハードディスクには、Windo ws 9.8 (商標) 等のOS (Operating System)、電子メ ールプログラム、オートパイロットプログラム、ジョグ ダイヤルサーバブログラム、ジョグダイヤルドライバ、 キャプチャーソフトウェア、ディジタル地国ソフトウェ

が格納されており、起動処理の通程で適時RAM53に 転送されてロードされる。

[0032]またPCI-18Aプリッジ68は、US B端子2 1を介して接続される図示しないフロッピー (登録宿標) ディスクドライブ、プリンタ及びUSBマ ウス等の外部デバイスをUSBインターフェースを介し て制御すると共に、ISAバス85に接続されるモデム 89及びサウンドコントローラ70の制御を行う。

【0033】モデム69は、モデム婚子25から医示し 格納されているJPEG面像データをバスマスタ機能を 30 ない公衆電話回線を介してインターネットサービスプロ バイダ (以下、これをプロバイダと呼ぶ) に接続し、当 鉄プロバイダを介してインターネットへダイヤルアップ I P技術するようになされている。

【0034】 サウンドコントローラ70は、マイクロフ オン13で集音された音声信号をディジタル交換するで とにより音声データを生成し、これをCPU50に出力 すると共に、当該CPU50から供給される音声データ をアナログ変換することにより音声信号を生成し、これ を内蔵スピーカラを介して外部に出力する。

40 【0085】また1SAパス85には、I/O (In/Ou む コントローラ73が接続されており、外部を源コネ クタ22から電源供給充電制御回路85を介して外部電 源の電力供給を受け、電源スイッテ?かオンされたとき に各回路へ電力の供給を行う。なお、ここでも I /Oコ ントローラ73は、クロックジェネレータ60から供給 されるシステムクロックを高に動作する。

【0038】また電源供給充電制御回路85は、1/0 コントローラ73によって制御され、バッテリコネクタ 29 (図3) に接続されたパッテリバック30の完置を (5)

[0037] [/0コントローラ73は、マイクロコン トローラ、I/Oインターフェース、CPU、ROM、 RAM等によって構成されており、フラッシュメモリ7 9に格納されているBIOS(Basic Input/Output Sys ten )に益づいてOSやアプリケーションソフトウェア と液晶ディスプレイ10やHDD87等の各種周辺接続 との間におけるデータの入出力を制御する。

[0038] また!/Oコントローラ73は、赤外線ボ ート18と接続され、例えば他のコンピュータ装置との 間で赤外点通信を実行し得るようになされている。

[0039] さらに [/0コントローラ73は、反転ス イッテアフと接続されており、提供部11が液晶ディス プレイ10の背面側方向に180度回転されたとき当該 反転スイッチ77がオンされ、その旨をPCI-ISA ブリッジ88及びホストーPCIブリッジ54を介して CPU50に通知する。

【0040】とれに加えて1/0コントローラ73は、 全押し/半押しスイッチ78と接続されており、本体2 の上面に設けられたシャッタボタン日が半押し状態にさ れたとき全押し/半押しスイッチ78が半押し状態にオ 20 る。 ンされ、その旨をCPU50に通知すると共に、シャッ タボタン日が全押し状態にされたとき全押レノ半押しス イッチ78が全押し状態にオンされ、その旨をCPU5 0 に運知する。

[0041] すなわちCPU50は、HDD67のハー ドディスクからキャプチャーソフトウェアをRAM53 上に立ち上げた状態で、ユーザによってシャッタボタン B が半押し状態にされると禁止面依モードに入り、C.C. Dカメラ8を耐御して静止画像のフリーズを実行し、金 り込みビデオコントローラ56に送出する。

【0042】これに対してCPU50は、キャプチャー ソフトウェアを立ち上げない状態で、ユーザによってシ ャッタボタン日が全押し状態にされると動画像モードに 入り、最大80秒程度までの助面像を取り込んでビデオ コントローラ5 Bに送出するようになされている。

[0043] ととろで、1/0コントローラ73のRO M6Cは、ウェイクアッププログラム、キー入力監視プロ グラム、LED制御プログラム及びジョグダイヤル状態 監視プログラム、その他覆々の制御プログラムが格納さ 40 れている.

【〇〇44】ことでジョグダイヤル状態監視プログラム は、HDD67のハードディスクに格納されているジョ グダイヤルサーバプログラムと運動して吊いられるプロ グラムであり、ジョグダイヤル24が回転操作又は押圧 操作されたか否かを監視するためのものである。

[0045] ウェイクアッププログラムは、PCI-I SAブリッジ8 6内のRTC回路から供給される現在時 刻が予め設定した開始時刻と一致すると、CPU50に

ムであり、キー入力監視プログラムは緑作キー4及びそ の他の各種キースイッチからの入力を監視するプログラ ムである。LED創御プログラムは、電源ランプPL、 電池ランプBL、メッセージランフML(図1)等の各 種ランプの点灯を制御するプログラムである。 【0048】また1/0コントローラ73のRAMに

は、ジョグダイヤル状態転視プログラム用の I / Oレジ スタ、ウェイクアッププログラム用の設定時刻レジス タ、キー入力監視プログラム用のキー入力監視レジス 10 夕、LED劇物プログラム用のLED削御レシスタ及び その他の各種プログラム用のレジスタが設けられてい

【0047】設定時刻レジスタは、ウェイクアッププロ グラムで用いるためにユーザが予め任意に設定した開始 時刻の時間情報を控納するようになされている。従って 1/0コントローラフ3は、ウェイクアッププログラム に基づいてRTC回路から供給される現在時刻が任意に 設定した開始時刻と一致するか否かを判別し、当時開始 時別と一致したとき化はその旨をCPU50に退知す

[0048] これによりCPU50は、開始時刻で予め 設定された所定のアプリケーションソフトウェアを立ち 上げ、当該アプリケーションソフトウェアに従って所定・ の処理を実行する.

【0049】またキー入力監視レジスタは、操作キー 4、スティック5、左クリックポタン5A、右クリック ボタン5 B及びセンタボタン5 C等の入力操作に応じた 操作キーフラグを格納するようになされている。

【0050】従って1/0コントローラ73は、中一人 押し状態にされるとフリーズされた静止画像データを取 30 力壁視プログラムに差づいて例えばスティック5による ポインティング操作や、左クリックボタンSA、右クリ ックボタン5B及びセンタボタン5Cのクリック操作が 行われたか否かを操作キーフラグの状態に基づいて判別 し、ポインティング操作やクリック操作が行われたとき にはその旨をCPU50に運知する。

【0051】ととでポインティング操作とは、スティゥ クラを指で上下左右に押圧操作することによりマウスカ ーソルを画面上の所登位歴に移動する抵作のことであ り、クリック操作とは左クリックボタン5 A又は右クリ ックボタン5Bを指で乗早く押して離す操作のことであ

【0052】とれによりCPU50は、ポインティング 操作によるマウスカーソルの移動やクリック操作に応じ た所定の処理を実行する。

【0053】またLED制御レジスタは、電源ランプP L. 雑池ランプBL、メッセージランプML等の各種ラ ンプの点灯状態を示す点灯フラグを格納するようになま れている。

【0054】従って1/0コントローラ78は、例えば よって所定の処理を実行するように制御されたプログラ SO ジェグダイヤル24の押圧操作によりCPU50がHD

(6)

D87のハードディスクから電子メールプログラムを立 ち上げ、当設電子メールプログラムに従って電子メール を受け取ったときに点灯フラグを格納すると共に、当該 点灯フラグに基づいてLED8Iを制御することにより メッセージランプMLを点灯させる。

- 【0056】またジョグダイヤル状態監視プログラム用 の I /O レジスタは、ジョグダイヤル24に対する回転 操作及び押圧操作に応じた回転操作フラグ及び押圧操作 フラグを格納するようになされている。
- 【0056】従って【/0コントローラ73は、回転検 10 わたとちに液晶ディスプレイ10に夜示した静止回を1 出部88を介して接続されたジョグダイヤル24の回転 操作及び押圧操作により複数のメニュー項目の中からユ ーザ所望のメニュー項目が選択されたとき、 1/0レジ スタに格納されている回転操作フラグ及び押圧操作フラ グを立てると共に、その旨をCPUBOに通知する。
- [0057] ChkipCPU50H, HDDB755 読み出してRAM53上に立ち上げたショグダイヤルサ 一パプログラムに従って、ジョグダイヤル24の回転機 作及び押圧操作によって決定されたメニュー項目に輸当 アプリケーションソフトウェアを起動する。 【0058】とこで1/0コントローラ73は、電源ス
- イッテ7がオフでOSが起助していない状態であって ら、電源供給元質制御回路85の制御によって常時動作 しており、専用キーを設けることなく省後力状態又は電 源オフ時のジョグダイヤル24の押圧操作によってユー ザ所望のアプリケーションソフトウェアヤスクリプトフ ァイルを起動し得るようになされている。
- [0059]なお1/0コントローラ73は、I\*Cパ ル24によって設定されたCCDカメラ8に対する各種 設定パラメータを I¹ Cパス82を介して供給すること により、CCDカメラ8における明るさやコントラスト を調整するようになされている。
- 【0060】(1-3)ジェスチャー認識処理-かかる裸成に加えてノートパソコン1は、CCDカメラ Bで採係したユーザの手の動き (ジェスチャー) を誤聴 するためのサイバーシェスチャープログラムと呼ばれる アプリケーションソフトウェアをHDD67のハードデ ィスクから立ち上げ、当紋サイバージェスチャープログ 40 ラムに基づいてCCDカメラ8で振像したユーザの手の 動きを認識し、その認識結果に応じた所定の処理をアブ リケーションソフトウェアに基づくアクティブウィンド ウ画面上で実行するようになされている。
- 【0081】すなわちノートバソコン1は、例えば拒免 された静止面を加工することが可能な回像編集プログラ ムを立ち上げ、加工対象となる野止団を選択するために HDD87のハードディスクに格納されている複数枚の 静止面を被晶ディスプレイ10に順次表示する場合、ユ ーザによるショグダイヤル24の回動操作に応じて披品 50 正方形状に形成されたターゲット107A~107Iが

ディスプレイ10に表示した静止回を1枚ずつ送り進め たり送り戻すような画像送り動作を通常行っているが、 本発明においてはCCDカメラ8で接像したユーザの手 の助きをサイバージェスチャープログラムに富ついてC PUBOに認識させることにより、当該CPU50の制 御により上述の回像送り動作をジェグダイヤル2.4に触 れることなく非接触で実行し得るようになされている。 【0082】因みにノートパソコン1では、ジェグダイ ヤル24がユーザから見て具行側に肝定角度以上回転さ 枚だけ送り進め、ジョグダイヤル24がユーザから見て 手前側に所定角度以上回転されたときに液晶ディスプレ イ10に表示した酸止画を1枚だけ送り戻すようになさ

10

- 【0063】実際上ノートバソコン1のCPU50は、 図5 におけるルーチンRTIの開始ステップからジェス テャー駆政処理手順に入って次のステップSP1に移 ತೆ.
- 【0064】ステップSP1においてCPU50は、ユ する所定の処理を実行したり、メニュー項目に該当する 20 ーザの操作に応じてHDD87のハードディスクからサ イバージェスチャープログラムを立ち上げ、当該サイバ ーシェスチャープログラムに従って図6に示すようなジ ニスチャー翻設画面100を生成し、画像編集プログラ ムに応じたアクティブウィンドウ回回上に表示した後、 次のステップSP2に容る。 【0065】とこで、翌7に示すようにジェスチャー謎
- 戦画面100は、184×138ピクセル(顕素)の画 画サイズで構成され、当数ジェスチャー認識画面100 の上端部にサイバージェステャープログラムであること ス82とも接続されており、操作中ー4やジョグダイヤ 3D を示す「CYEERCESTURE」(ソニー(株)南横)のタイト ル文字部101、根能の詳細設定を行うためのオプショ ンボタン102、ヘルフボタン103、長小化ボタン1 0.4 及び関じるボタン1.05が設けられている。尚、実 際のGCDカメラ8から入力した入力衝倒はジェステャ ー記絵頭面 1 0 0 のうち 1 8 0 × 1 2 0 ピクセルの回面 サイズで表示されている。
  - [0066] このジェステャー認識圏面100は、核晶 ディスプレイ10の画面サイズ(1024×480ピク セル) に比べて何めて小さな面面サイズで形成されてお り、これにより当該ジェスチャー認識回面100の背景 に表示されているアクティブウィンドウ固面の静止画に
  - 対する限改面積を超力小さくするようになされている。 【0087】またノートパソコン1のCPU50は、ジ ェスチャー認識原面100のほぼ中央部分に十文字形状 のジェスチャー即能表示エリア108を表示し、当該ジ ェステャー認識表示エリア106を258階額のグレー スケールで表示するようになされている。
  - 【0088】この場合シェステャー認識表示エリア10 8には、十文字形状の表示エリアに沿って複数個のほぼ

(7)

上下左右に等間隔で配列されており、何ら助きを認識し ていないサーチ状態のときにターゲット107A~10 7 【の内部領域を上下左右に沿って赤色で網番に交互表 示することにより、ユーザの手の左右上下方向に関する。 助きをノートパソコン 1 が認識するようになされている ことを当該ユーザに対して容易に想象させ得ると共に、 サイバージェステャープログラムが起動中で現在サーチ 状態であるととをユーザに対して容易に認識させ得るよ うになされている.

ターゲット107A~107Jは、図8に示すように縦 方向及び微方向が8ビクセル×8ビクセルのサイズで、 それぞれ1ビクセル幅の控部分107AF~1071F によって形成されていると共に、枠部分107AF~1 O 7 I Fが赤色で表示されるようになされており、これ により背景のグレースケール表示に対してターゲット1 0.7A~107 [を視認し届くしている。

[0070]なおシェスチャー総議画面100のシェス チャー配職表示エリア108は、走査線の2水平ライン により通常の関係を表示するような画面とは異なり、ジ エスチャー配筒画面 100であることをユーザに対して 容易に認識させるようになされている。

【0071】さらにジェステャー認能表示エリア108 には、モード表示部109の「JOG DIAL」に対 応して、ジョグダイヤル24の押圧操作に対応した手の 助きの移動方向を示す押圧操作表示部108A、ジョグ ダイヤル24の押圧操作をキャンセルするキャンセル操 作に対応した手の動きの砂助方向を示すキャンセル操作 森赤部108日、ジョグダイヤル24がユーザから見て 30 48がクリックされると、ユーザのジェスチャーを操作 **興行側に回助されたときの回動操作に対応した手の助き** の移動方向を示す回動操作表示部1080、及びショグ ダイヤル24がユーザから見て手前側に回動されたとき の回動操作に対応した手の動きの移動方向を示す回動操 作表示部108Dが表示されており、ジョグダイヤルモ ードにおける手の移動方向を配識するようになされてい ることをユーザに対して通知するようになされている。 [0072]ステップSP2においてCPU50は、表 示部3(図1)の正面に存在するユーザを提像部11の GCDカメラ8で延保し、その結果終られる入力関係を 40 した矢印キーをそれぞれ示す方向表示部131A~13 ユーザの手の動きを認識するために取り込み、次のステ ップSP3に移る。

[0073]因みに、このときCPU50は入力関係を 取り込むと共に当敗入力面像をジェスチャー図治園園1 00 に表示し、子の移動方向を距離するために振像中で あることをユーザに対して認識させ得るようになされて いる。

[0074]ステップSP3においてCPU50は、ジ ェスチャー契磁回面100のオプションボタン102が 浮下操作されると、図8に示すような詳細設定画面14 50 【0080】このジェスチャー認識画面135では、モ

12 0 をアクティブウィンドウ回面上に重ねて表示し、ユー ザの選択操作に応じた各種詳細設定処理及びマスク選択 設定処理を行う。

[0075] 実際上、詳細設定回面140においてはデ フォルトとして『ジェスチャー設定』表示部142が最 前疫示されるようになされており、ユーザの手の動きを 操作中一4の矢印キーに対応させる「矢印キー(Curso r) 」項目143、ジョグダイヤル24に対応させる

「ジョグダイヤル(Jog Dial)」項目144、又はイン 【0069】またジェスチャー図機表示エリア108の 10 ターネットにおける∀ebページのページ権り操作に対 応させる「インターネット(Internet)」項目145の 中から「ジョグダイヤル」項目144がクリックされ、 「マスクをかける」項目148又は「マスクをかけな い」項目147のうち「マスクをかける」項目146か クリックされると、CPU50はユーザのシェスチャー をジェグダイヤル24の動きに対応させるショグダイヤ ルモードに設定すると共に、ジェスチャー経説表示エリ ア108以外の画像領域をマスク処理して当該ジュスチ ャー認識表示エリア108における画像データのみを取 **毎に黒色のライン表示(固示せず)がなれており、とれ 20 得し、当該取得した関係データに基づいてユーザの手の** 助きの移動方向を判断するマスクモードに設定する。

[0078] 空たCPU50は、「マスクをかけない」 項目147がクリックされた場合は、ジェスティー認識 表示エリア108以外の関係領域をマスク処理するとと はなく、入力回像全てから画像データを取得し、当談取 得した唖像データに碁づいてユーザの手の助きの診動方 向を判断するノーマスクモードに設定するようになされ ている。・

【0077】因みにCPU50は、「矢印キー」項目1 中一4の矢印中一に対応させるカーソルモー Fに設定す ると共に、ジョグダイヤルモードのジェスチャー塑造画 面100とは変わって図10に示すようなカーソルモー ドに対応したジェスチャー認識画面130を表示する。 【0078】 このジェステャー認識園面130では、モ ード表示部 I O B の「CURSOR」に対応して、ジョ ギダイヤルモードにおける押圧操作表示部108A、キ +ンセル操作表示部108B、回動操作表示部108C 及び回動操作表示部108Dに変えて、左右上下に対応 1 Dが表示されることにより、ユーザの手の動作の移動 方向が矢印キー (カーソル) に対応付けられていること をユーザに対して道知するようになされている。

【0079】同様にCPU50は、「インターネット」 項目145がクリックされると、ユーザのジェスチャー をWebページの「進む」、「戻す」ボタンに対応させ るインターネットモードに設定すると共に、図11に示 すようなインターネットモードに対応したジェステャー 超越回面135を表示する。

(8)

恋示する。

ード表示部109の「INTERNET」に対応して、 「BACK」及び「NEXT」で表示されたページ操作 表示部136A及び198Bが表示されると共に、上下 のスクロール方向に対応したスクロール方向表示部13 7 A及び137 Bが表示されることにより、ユーザの学 の部動方向がWebページのページ指り操作やスクロー ル操作に対応付けられていることをユーザに対して通知 するようになされている.

【0081】ととろで、詳細設定画面 140 において 「エフェクトの設定」表示部149がクリックされる と、CPU50は図10に示すように「エフェクトの段」 定」表示部14日を是前に表示する。

[0082] そしてCPU50は、「エフェクトの設 定」表示部149において、ユーザのジェステャを認識 したときにシェスチャー認識表示エリア108のターゲ ット107A~107 「を用いてアニメーションを表示 するための「アニメーションを表示する」項目153、 及びジェステャを認識したときに効果音を発生するため の「効果音を有効にする」項目154にチェックマーク たときにアニメーションを表示し、同時に肝定の効果者 を発生させるように設定するようになされている。

【0083】続いて、「記憶レベル」表示部150ポス ーザによってクリックされると、CPU50は図I3に 示すように「認識レベル」表示部150を最前に表示す CPU50は、「認識レベル」表示部150におい て、ユーザの手の動きの移動方向を判断するときの手の 掘れ具合を同整枠156の中の調整パー157によって 「小さい」から「大きい」までの範囲内で設定する。

[0084] との場合、字の振れ具合を「小さい」方に 30 [0083] ステップSP12においてCPU50は、 設定すればする程、小さな手の動きで移動方向を判断す ることができるが誤認識の確率も高くなり、手の掘れ具 合を「大きい」方に設定すればする程、手を大きく動か さなければ移動方向を判断することは出来ないが誤認識 の確率は低くなる。従って、ユーザは好みに合わせて語 微レベルを設定することができるので、操作性を高めて 使い禁手を一段と向上させることが可能となる。

【0085】また、「ウィンドウ表示モード」表示部1 48がユーザによってクリックされると、CPU50は 図14に示すように「ウィンドウ表示モード」表示部1 40 る板域だけから得られるマクロブロックだけがデータ処 48を最前に表示する。

[0086] そしてCPU50は、「ウィンドウ表示モ ード」表示部148において、「常にウィンドウを最前 に表示する」項目159にチェックマークが付けられる と、ジェスチャー製造画面 100か他のウィンドウに隠 されてしまうことがないように常に長前に表示するよう に設定するようになされている。

【0087】なお、「カメラ鏡画設定」表示部151が ユーザによってクリックされると、CPU50は図15. に示すように「カメラ統領設定」表示部151を最前に 50 されている。

[0088] そしてCPU50は、「カメラ焼面設定」 表示部151において、「錠面表示解除」項目161に テニックマークが付けられないことにより、CCDカメ

ラ8で自分自身を提像したときにジェステャー認識画面 100に表示される入力關係が鏡面表示となるように設 定するようになされている。

【DD88】とのようにしてユーザは、好みに合わせて 各種詳細設定処理及びマスク連択設定処理を行うにとが 10 できる。

[0090]ステップSP4においてCPU50は、ス テップSP2においてCCDカメラ8から取り込んだ入 力画像に対してジョグダイヤルモードに対応した所定の マスク形状でなるマスク面像を用いてマスク処理を行 い、次のサブルーチンSRT2に移る。·

[0081] Cの場合CPU50は、実際上、図18に 示すようにジェスチャー認識回面100(図7)におけ るシェスチャー認識表示エリア106に対応し、当該シ ェスチャー認識表示エリア108だけを残すように違蔽 が付けられると、ユーザの手の動きの移動方向を認識し 20 領域164A及び非遠蔵模域164Bが形成されたマス ク形状のマスク画像164を用い、当該マスク画像16 4を入力面像に重ねて合成するととにより、入力面像の うちジェスチャー認識表示エリア106に対応する領域 だけからユーザの手の動きに関する画像データを取得し 得るようになされている。

【〇〇日2】図17に示すように、サブルーチンSRT 2のステップSP11においてCPU50は、取り込ん た入力回像を16 國際×16 回案でなる複数のマクロブ ロックに分割し、次のステップSP12に移る。

各マクロブロックにおける前フレームとの輝度レベルの 変化に基づいてマクロブロック毎の動きベクトルを算出 し、次のステップSP13 に移る。

[0084]ステップSP13においてCPU50は、 同一方向の動きベクトルを持つマクロンロックを築めて" 動き領域を算出し、次のステップSP14に移る。

【0095】この場合、CPU50は入力簡単をマスク 画像184を用いてマスク処理を行っているので、入力 関係のうちジェステャー認能表示エリア1 O Bに該当す 理対象となり、データ処理量としては必要最小限で済む ようになされている.

[0096] すなわちCPU50はノーマスクモードの 場合と同様に入力回像の全マクロブロックをデータ処理 するが、実際にはマスク処理されているのでジェスチャ 一認践表示エリア108に該当する領域だけからマクロ ブロックの画像データを得るととになり、その結果マス ク回僚184を用いた場合でもノーマスクモードと间接 のデータ処理方法でデータ処理量を仮減し得るようにな

(9)

[0087] ステップSP14においてCPU50は、 ステップSP13で算出した動き領域が入力面像の中に 存在しているか否かを判定する。ここで否定結果が得ら れると、このととは同一方向の助きベクトルを持つマク ロブロックの集合体である助き領域が入力関係の中には 存在していないことを終しており、このときCPU50 はステップSP17に移って次のフレームにおけるステ ップSP11以降の処理を繰り返す。

【0008】これに対してステップSP14で肯定結果 が得られると、とのととは同一方向の助きベクトルを持 10 【0107】図19に示すように、サブルーチンSRT つマクロブロックの集合体である助き領域が入力関係の 中に存在していることを表じており、とのときCPU6 0は次のステップSP15に移る。

[0099]ステップSP15においてCPU50は、 助き領域が所定の大きさ以上であるか否かを判定する。 してで否定結果が得られると、助き領域が所定の大きさ 以上ではなく、すなわち例えば手の平領域とは判断し得 ないととを表しており、このときCPU50はステップ SP17に移って次のフレームにおけるステップSP1 I以降の処理を繰り返す。

【0100】とれに対してステップSP15で肯定結果 が得られると、このことは動き領域が所定の大きさ以上 すなわち手の平領域であると判断することができるとと を変しており、このときCPU50は次のステップSP 16に移る。

【0101】ステップSP18においてCPU50は、 動き領域全体の座標後に基づいて当該動き領域の重心位 置を算出した後、当該重心位置に対して垂直方向上方に 相当する助き領域の上端座標位屋を検出し、とれを手の 技先に相当する重心上部位置として取得するととによ り、サブルーチンSRT2における手の位置情報に関す る取得処理手順を終了し、ルーチンRT1の次のサブル ーテンSRT3へ移る。

[0102] 何えばCPU50は、図18に示すように 取得した重心上部位置に所定形状のボインタ110を表 示すると共に、当該ポインタ110を含みユーザの手の 平領域全体に従って囲んだ配徴枠109をジェスチャー 契職表示エリア106にオーバーラップ表示する。

【0103】この場合、ジェスチャー配徴表示エリア1 されていないが、脳明の便宜上表示していないだけであ り、実際には全て表示されている。

[0104] CCでCPU50は、経験枠109を1ビ クセル帽で白色表示し、各ターゲット107A~107 I と同様の形状及びサイズで形成したボインタ110を I ピクセル幅のポインタ枠110Fで白色表示すると共 に、その内部を赤色表示するようになされている。

【0105】とれによりCPUā0は、各ターゲット1 07A~107 [における枠部分1D7AF~107] Fの赤色表示と、ポインタ110におけるポインタ枠1 50 戻って上述の処理を繰り返す。

10Fの白色表示とによって、各ターゲット107A~ I 0 7 I とボインタ 1 1 0 とをユーザに対して明確に区 別させるようになされている。

【0 1 0 8】なおC P U 5 0 は、矢印D方向に示すユー ザの手の動きに応じて認鎖棒109及びポインタ110 を連動して下から上へ移動させながら表示するようにな されており、これにより配送過程においてユーザの手の 動きを追っていることをユーザに対して視覚的に摂取さ せるようになされている.

3のステップSP21においてCPU50は、RAM5 3を用いてリングパッファ状に格納された思フレーム と、当該現フレームに関り合う前フレームとの階接フレ 一ム間における孟心上部位屋の座標館の差分に基づいて 移助四龍を算出し、次のステップSP22に移る。 [0108]ステップSP22においてCPU50は、 ステップSP21で算出した階接フレーム間の移動距離 が所定の上限問値以下であるか否かを判定する。ととで 否定結果が得られると、このととは前フレームの指先を

20 示す位置から現フレームの指先を示す位置までの距離が 征徳に離れ過ぎていることにより、 手の助きを認識する ためのデータとして移動距離が不適切であることを接し ており、このときCPU50は次のステップSP23に 称る。

[0109]ステップSP23においてCPU50は、 隣接フレーム間の移動距離をデータとして使用すること が不適切であるので、ステップSP24以降で行う移動 方向の検出を停止し、ルーチンRTI(図5)のステッ プSP2に戻って上述の処理を繰り返す。

【0 I 1 0 】 これに対してステップSP2 2 で肯定結果 が得られると、とのことは前フレームの指先を示す位置 から現フレームの指先を示す位置までの問誰が極端に離 れ過ぎておらず、手の助きを認識するためのデータとし て移動距離が適切であることを表しており、とのときC PU50は次のステップSP24に移る。

[0111]スチップSP24においてCPU50は、 図20に示すようにリングバッファ状に傾次格納された 現フレームの指先を示す重心上部位置の座標値と、肝定 範囲の過去数フレームの中から通ばれた任意の過去フレ 06の各ターゲット107A~1071年は図頭中表示 40 - ムの指先を示す資心上部位置の應編値との差分が最大 基さとなるものを最大移動理解として無出し、当該最大 移動隠離が肝定の下限関値より6大きいか否かを判定す

> [0112] CCで否定結果が得られると、とのととは 複数フレームに従る入力画像の状態連移化善づく最大能 助岡能が所定の下限間健よりも小さいこと、すなわち手 の動きとして経営するに低しない程度でしか動いていた いととを表しており、とのときCPU50は当該最大移 動距離を駆離処理対象から除外し、ステップSP21に

o, manualcio conni

【0118】これに対してステップSP24で肯定結果 が得られると、このことは最大移動距離が所定の下極闘 値よりも大きく、確実に手が左右又は上下に移動したと 認められることを扱しており、このときCPU50は次 のステップSP25におる。

[0114]ステップSP25においてCPU50は、 現フレームの指先を示す置心上部位置と最大移動問題を 算出したときに用いられていた過去フレームの指先を示 す重心上部位置との参助ベクトルに基づいて手の動きの 移動方向(右方向、左方向、上方向又は下方向)を判断 10 し、ルーテンRT1(図5)のステップSP5に移る。 【0115】ステップSP5においてCPU50は、長 大移動距離及び当該最大移動距離の移動方向を検出した ので、当該検出した手の平領地全体の現フレームの画案 データと前フレームの国素データとの座標値における単 位時間当たりの移助量に基づいて当該使用した手の平韻 城全体の助き遠度が所定の速度を超えているか否かを判

【0116】ここで否定結果が得られると、このことは ていない、すなわち比較的遅く動いているので実際には 手の平領域ではなく放領域である可能性があると判断 し、再度ステップSP2に戻って上述の処理を繰り近 Ť.

定する.

【0117】これに対してステップSP5で肯定結果が 得られると、このことは抗出した手の平領域全体の動き 速度が所定の速度を超えている、すなわち比較的速く助 いているので手の平板域である可能性が一段と高いと判 断し、次のステップSPBに移る。

入力国像に手の平領域と思われる候揺が2つ以上存在し たときに、手の平領域と駆倒域とそ一段と正確に判別し 得るようになされている。

[0119]ステップSP8においてCPU50は、サ イパージェスティープログラムに基づいて認識した手の" 動きの客動方向をジョグダイヤル用のAP! (Applicat ionProgramming Interface )を介してジョグダイヤル サーバープログラムに供給すると共に、ユーザの手の移 動方向(ジェスチャー)をノートパソコン1がどのよう に改改したのかを示す取扱結果を、ジェスチャー改造圏 40 面100にビジェアルフィードバック表示し、次のステ ップSP7に移る。

[0120] 例えばCPU50は、図21に示すよう に、ジェステォー認識圏面100のジェステォー認識表 示エリア108におけるターゲット107F、107 G、107C、107H、107Iを当該ターゲット1 071の位置する下方からターゲット107Fの位置す る上方に向かって (矢印尼方向) 弥色で履香に交互表示 する(図中では現在ターゲット107Hが赤色表示され ている) ことにより、ユーザの手の助きの移動方向に対 50 (1-4) 第1の実施の形態における動作及び効果

する認識結果をユーザに対して視覚的に認識させるよう になされている。

【0121】 ここでAPIとは、OSがアプリケーショ . ンソフトウェアに対して公開しているプログラムインタ 一フェースであり、アプリケーションソフトウェアは筌 本的に全ての処理を当証APIを経由して行うようにな されている。因みに、現在一般的なOSのAPIは、関 数の形式をとっており、アプリケーションソフトウェア からは適当な引数 (パラメータ) を指定してAPIの間 数を呼び出すようになされている。

【0 1 2 2 】 固みにCPU 5 0は、ジョグダイヤル2 4 の助作結果とサイバージェステャープログラムに基づく 手の動きの移動方向の図憶結果を同一の入力形式で取り 込み、禁用のジョグダイヤル用のAPIを介してジョグ ダイヤルサーバープログラムに供給するようになされて おり、これによりソフトウェア的な処理を簡素化し得る ようになされている.

[0.123] ステップSP7においてCPU50は、ユ ーザの手を助きの移動方向を認識した後、当該手の動き 後出した手の平領域全体の動き速度が所定の速度を招え 20 の移動方向に応じた所定のコマンドをジョグダイヤルサ ーパープログラムからアプリケーションソフトウェアに 供給して所定の処理を実行し、再度ステップSP2に戻 って上述の処理を繰り返す。

[0124]なおCPU50は、とのとを認識結果に応 じた所定の処理を実行中であるので、早の助きの認識道 後については数フレーム分の入力画像に対してジェスチ +一節酸処理を実行しないようになされている。 [0125] とのようにノートパソコン1のCPU50

は、入力画像に対してマスク処理を施すことにより、ユ 【〇118】とのようにCPU50は、同一フレーAの 30 一ザの手の動きの移動方向を認識するために必要なジェ ステャー配触表示エリア106に対応する領域から得た 画像データだけを基にユーザの子の動きを正確に認識す ることができ、当該認識結果に応じた所定のコマンドを ジョグダイヤルサーバープログラムを介してアプリケー ションツラトウェアに供給し、当該アプリケーションゾ フトウェアに答づくアクティブウィンドウ画面上でコマ ントに応じた肝定の回像送り動作を実行し得るようにな されている.

【0128】実際上ノートパソコン1のCPU50は、 ジェステャーが下方から上方への手の助きであると認識 した場合、ジェステャー認識画面100の背景に表示さ れているアクティブウィンドウ画面の静止画を1枚分だ け送り造めるようになされている。

【0127】 このようにユーザは、ショグダイヤル24 を直接操作するととなく、揺除部11のCCDカメラB に手をかざして助かすたけで、ジェステャー配筒面面 1 0 0 の背景に表示されているアクティブウィンドウ国団 の静止画を画像送りすることができる。 [0128]

o, inminimoto contin

以上の構成において、ノートバソコン1のCPU50 は、表示部8の正面に位置するユーザを提像部11のC CDカメラ8で摄像し、その結果得られる入力回像を取 り込み、マスク画像164を用いてジェステャー認識の ために必要なジェスチャー認識表示エリア106の領域 だけを残すようにマスク処理を施す。

【0128】とれによりCPU50は、入力回像の中か ち手の動きを認識するために必要となる画像データ以外 の例えば財部分や他の部分の回像データを取得すること

【0130】すなわちCPU50は、図18に示したよ うにジェスチャー製造表示エリア106の縦方向に沿っ てユーザの手が動かされた場合、肘部分の動きに関する 回像データがジェスチャー認識表示エリア 106の様方 向の領域から読み出されることはないことにより、ユー ザのジェスチャを一段と正確に認識してユーザ所望の操 作を正確かつ詰実に実行することができる。

[0131] またCPU60は、マスクモードでマスク に相当する領域だけから手の動きを認識するために必要 な画像データを結果的に取得することになり、ノーマス クモードと比較して特別な方法でジェスティー認識表示 エリア106に相当する気域から画像データを取得して いるわけではないので、マスクモード及びノーマスクモ ードにおいてもデータ処理学法を変えることなく、ジェ ステャー路離処理のデータ処理量を低減して正確な認識 結果を短時間で検出することができる。.

【0132】以上の構成によれば、ノートパソコン1は 164でマスク処理することにより、手の動きを認識す るために必要となる面像データだけを効率良く取得し、 一段と正確にジェスチャーを認識するにとができる。

[0133] これによりCPU50は、ユーザの手の動 きに対応したコマンドを認識し、当該コマンドに対応す る所定のページ送り動作を正確かつ確実に実行すること ができ、かくしてユーザに対して簡単なジェステャー動 作を行わせるだけで確実にジェスティー動作に応じた所 定の処理を実行することができる。

[D 134] (2) 第2の実施の形態

(2-1) ネットワークシステムの全体構成

図22において、200は全体として本発明を適用した 携帯電話機MS3が接続されているネットワークシステ ムを示し、通信サービスの提供エリアを所望の大きさに 分割したセル内にそれぞれ固定無線局である基地局CS 1~CS4が設定されている。

[0135] Cれちの基地用CS1~CS4には、容動 無椋局である携帯情報境末MS1及びMS2やカメラ付 ディジタル棋常電結接MS S及びMS 4が例えばW-C

呼ばれる符号分割多元接続方式によって無線接続される ようになされており、2 [Gtz] の周波数奇域を使用して 最大2 [Mops]のデータ転送返度で大容量データを高速に データ通信し得るようになされている。

【0136】とのように携帯情報端末MSI及びMS2 やカメラ付ディジタル携帯電話機MS3及びMS4は、 W-CDMA方式によって大容量データを高速にデータ 遺信し得るようになされていることにより、音宮道話だ けでなく電子メールの送受信、簡易ホームページの間

が無くなり、この結果、呉嬰撒をすることを朱統に防止 10 覧、画像の遊受信等の多種に及ぶデータ通信を実行し得 るようになされている。

[0137] また禁地局CS1~CS4は、有線回線を 介して公泉回線網INWに接続されており、当該公衆回 總網 I N W にはインターネット I T N や、図示しない多 くの加入有有線端末、コンピュータネットワーク及び企 **緑内ネットワーク等が接続されている。** 

【0138】公衆回標網INWには、インターネットサ ービスプロバイダのアクセスサーバA S も接続されてお り、当該アクセスサーバASには当該インターネットサ 処理を能した場合、ジェステャー顕独表示エリア106 zo ービスプロバイダが保有するコンテンツサーバTSが接 抗されている。

> 【0139】とのコンテンツサーバTSは、加入者有銀 端末や狭常情報端末MS1、MS2及びカメラ付ディジ タル携帯電話機MS3、MS4からの要求に応じて例え ば簡易ホームページ等のコンテンツを研えばコンパクト HTML(Hyper Text Markup Language)形式のファイ ルとして提供するようになされている。

[0140]とCろでインターネットITNには、多数 のWWWサーバWSI~WSnが接続され、TCP/I CCDカメラBで提像した入力画像に対してマスク回像 30 Pプロトコルに従って加入岩清線拡末や携帯情報速末M S1、MS2及びカメラ付ディジタル携帯電話機MS 3、MS4からWWサーバWS1~WSnK対してア クセスし得るようになされている。

【0 1 4 1】因みに携帯情報端末MS 1、MS 2 及びカ メラ付ディジタル携帯電話機MS3、MS4は、図示し ない基地局CS1~CS4までを2 [Mass] の簡晶トラ ンスポートプロトコルで運信し、当該╧地局CS I~C S4からインターネット!TNを介してWWサーバW S1~WSnまでをTCP/IPプロトコルで通信する 40 ようになされている。

【0142】なお管理制御装置MCUは、公衆回級網「 NWを介して加入害腎線端末や携帯情報端末MS1、M S2及びカメラ付ディジタル携帯電話機MS3、MS4 に接続されており、当政加入を有環境末や携帯情報端末 MS1、MS2及びカメラ付ディジタル読帯電話提MS 3、MS 4 に対する認証処理や課金処理等を行うように なされている。

[01431

(2-2)カメラ付ディジタル携帯電話機の外観検応 DMA(Wideband-Code Division Multiple Access)と 50 次に本発明を適用したカメラ付ディジタル携帯電話線M (12)

S3の外間様成について説明する。 図23に示すように カメラ付ディジタル携帯電話機MS3は、中央のヒンジ 部211を埃に表示部212と本体213とに分けられ ており、当該ヒンジ部211を介して折り最み可能に形 成されている。

【0144】表示部212には、上端左部に送受信用の アンテナ214か引出し及び収納可能な状態に取り付け られてむり、当該アンチナ214を介して基地局CS3 との間で健波を送受信するようになされている。

[0145]また表示部212には、上端中央部にほぼ 10 180度の角度範囲で回動自在なカメラ部215が設け られており、当該カメラ部215のCCDカメラ216 によって所望の提像対象を接像し得るようになされてい

【0148】とこで表示部212は、カメラ部215が ユーザによってほぼ180度回動されて位置決めされた 場合、図24に示すように当該カメラ部215の背面側 中央に設けられたスピーカ217が正面側に位置すると とになり、とれにより通常の音声運転状態に切り挟わる ようになされている。

【0147】 さらに統示部212には、その正面に液晶 ディスプレイ218が設けられており、電波の受信状 麒、電池茂貴、電話膜として登録されている相手先名や 電話音号及び発信履歴等の他、電子メールの内容、簡易 ホームページ、カメラ部215のCCDカメラ218で 添食した画像を表示し得るようになされている。

【0148】一方、本体213には、その表面に「0」 ~「8」の数字キー、呉呼キー、リダイヤルキー、終話 及び電源キー、クリアキー及び電子メールキー等の操作 いて名種指示を入力し得るようになされている。

[0148] また本体213には、操作キー218の下 部にメモボタン220やマイクロフォン221が設けら れており、当該メモボタン220によって通話中の相学 の音声を録音し得ると共に、マイクロフォン221によ って遺話時のユーザの音声を集音するようになされてい õ.

【0150】さらに本体213には、操作キー218の 上部に回動自在なジョグダイヤル222が当該本体21 3の表面から僕かに突出した状態で設け等られており、 40 S3は、表示部212及び本体213の各部を続活的に 当該ジョグダイヤル222に対する回助操作に応じて波 品ディスプレイ218 K表示されている電話機リストや 電子メールのスクロール動作、簡易ホームページのペー ジ港り動作及び画像の送り動作等の覆々の動作を実行す るようになされている。

[0151] 例えば本体213は、ユーザによるジョグ ダイヤル222の回動操作に応じて被品ディスプレイ2 18に表示された電話様リストの複数の電話番号の中か ら所望の雑詰番号が選択され、当該ジョグダイヤル22 電話音号を確定して当該電話番号に対して自動的に発呼 処理を行うようになされている。

[0152]なお本体213は、背面側に図示しないパ っテリバックが掃著されており、従話及び電流キーがオ ン状態になると、当該バッテリバックから各回路部に対 して電力が供給されて動作可能な状態に起動する。

【0153】ところで本体213には、当該本体213 の左側面上部に抜整自在なメモリスティック (ソニー (株) 密標) 223を揮着するためのメモリスティック スロット224が設けられており、メモボタン220が 押下されるとメモリスティック223に運話中の祖手の 音声を記録したり、ユーザの操作に応じて電子メール、 簡易ホームページ、CCDカメラ218で経像した關係 を記録し得るようになされている。

【0154】 ここでメモリスティック223は、本原出 収入であるソニー株式会社によって開発されたフラッシ ニメモリカードの一番である。このメモリスティック2 2 3 は、報21.5×検50×厚さ2.8[mm] の小型荷型形状の プラスチックケース内に電気的に名換えや消去が可能な 20 不扱発性メモリであるEEPROM (Electrically Era

sable and Programmable Read Only Memory )の一種で あるフラッシュメモリ素子を格納したものであり、10 ピン婚子を介して回像や青戸、音楽等の名種データの書 き込み及び読み出しが可能となっている。 [0155] またメモリスティック223は、大容量化

等による内蔵フラッシュメモリの仕格交更に対しても、 使用する祗器で互換性を確保するととができる独自のシ リアルプロトコルを採用し、最大審込速度1.5DMB/S]、 是大院出速度2.45[AB/5]の高速性能を実現していると共 キー219が設けられており、当該操作キー219を用 30 に、鉄浦去防止スイッテを設けて高い信頼性を確保して いる。

> 【0156】従ってカメラ付ディジタル抜誉電話振MS 3は、このようなメモリスティック223を探査可能に 襟成されているために、当該メモリスティック223を 介して他の電子機器との間でデータの共存化を図ること ができるようになされている。 [0157]

(2-3) カメラ付ディジタル携帯電話機の回路構成

図2 5 に示すように、カメラ付ディジタル接着電話機M 制御するようになされた主制御部250に対して、電源 回路部251、操作入力制御部252、画像エンコーダ 253、カメラインターフェース部254、LCD (Li quid Crystal Display) 制向部255、画像デコーダ2 58、多重分配部257、配錄再生部282、交後期回 路部258及び音声コーデック259がメインバス26 0を介して互いに接続されると共に、画像エンコーダ2 53、面像デコーダ258、多量分階部257、変復調 回路部258及び音声コーデック259が同期バス28 2か本体213の内部方向に押圧されると、選択された 50 1を介して互いに接続されて構成されている。

【0188】さらに上述の第1及び第2の実施の形態に おいては、CPU50及び主制御部250がHDD67 のハードディスクやROMに予め格納されたサイバージ ェステャープログラムに基づいて入力国像をマスク処理 してユーザの助作を認識するようにじた場合について並 へたが、本発明はこれに限らず、サイバージェスチャー プログラムが格納されたプログラム格納媒体をノートパ ソコン 1 及びカメラ付ディジタル携帯電話機MS 3 にイ ンストールすることにより、上述のユーザの動作を認識

するようにしても臭い。 【0189】とのように上述した一連の処理を実行する サイバージェスチャープログラムをノートバソコン1及 びカメラ付ディジタル携帯電話機MS3にインストール し、当該ノートパソコン1及びカメラ付ディジタル携帯 電話機MS3にインストールにおいて実行可能な状態に するために用いられるプログラム格納媒体としては、例 えばフロッピーディスク、CD-ROM (Compact Disc -Read Only Memory). DVD (Digital Versatile Dis c) 等のバッケージメディアのみならず、サイバージェ スチャープログラムが一時的もしくは永続的に格納され 20 【図11】インターネットモードのジェスチャー認想回 る半導体メモリや磁気ディスク等で美現しても良い。ま た、これらプログラム格納媒体にサイバージェステャー プログラムを格納する手段としては、ローカルエリアネ ットワークやインターネット、ディジタル衛生放送等の 存線及び無線遺信媒体を利用しても良く、ルータやモデ ム等の各種通信インターフェースを介して格納するよう 化しても良い。

【019/0】さらに上述の第1及び第2の実施の形態に おいては、張保学段として表示部3と一体形成された提 **衛部11におけるCCDカメラ8で経住した入力画像を 30 【図16】ジョグダイ中ルモードに対応したマスク画像** 取り込むようにした場合について述べたが、本発明はと れに振らず、ノートパソコン1とは別個の他の冠々の提 像手段によって採像した入力回像をIEEEI394端 子28年を介して取り込むようにしても良い。

【0191】さらに上述の第1及び第2の実施の形態に おいては、本発明の情報処理装置としてノートハソコン 1 及びカメラ付ディジタル携帯電話機MS 3 に連用する ようにした場合について述べたが、探帯情報端末MS1 及びMS 2等の他の種々の情報処理態度に適用するよう にしても良い。 [0182]

[発明の効果]上述のように本発明によれば、提像手段 によって認識対象を拡張することにより得られた面像に おける所定領域の画像データを特定し、当該所定領域の 画像データにのみ基づいて印度対象の動作を配換するよ うにしたことにより、認識対象の動作を認識する際に必 要な所定領域の回像データだけを用いて配能対象の動作 を認識することができるので、誤認識を伝滅すると共に 一段と四談精度を向上させてとができる。 【図面の簡単な説明】

[図1] 本発明の第1の実施の形態におけるノートブッ ク型パーソナルコンピュータの全体構成を示す路線的鮮 視図である.

【図2】本体の左側面の徹成を示す路線図である。 【図3】本体の役員面及び底面の構成を示す路線図であ

【図4】ノートブック型パーソナルコンピュータの回路 帯成を示すプロック図である。

【図5】ジェステャー認能処理学順を示すフローチャー 10 トである。

[図8] アクティブウィンドウ画面上に重ねて表示され たジェスチャー認管画面を示す路線図である。

【図7】ジェステャー認能回面の構成を示す路線図であ

[図8]ターゲットの構成を示す略線図である。

【図日】「ジェスチャー連択」表示部が最前表示された 詳細設定画面を示す路線図である。 【図 I 0 】カーソルモードのシェステャー認能画面をを

示す路線図である。

面をを示す路線図である。 [四12]「エフェクトの設定」表示部が最前表示され

た詳細設定國面を示す暗線図である。 【図18】「認識レベル」表示部が最前表示された評細

設定画面を示す略級圏である。 【図14】「ウィンドウ表示モード」表示部が最前表示

された詳細設定面面を示す路線図である。 . 【図15】「カメラ鉄面設定」表示部が最前表示された 詳細設定画面を示す暗線図である。

のマスク形状を示す路線図である。

【図17】 学の位置情報に関する取得処理手順を示すフ ローチャートである。 【四18】 雪心上部位置に対応したポインタ及び認識枠

を示す略很図である。 【図18】ジェスチャ動作に関する判断処理手順を示す

フローテャートである。 [図20] 最大移動距離の算出の説明に供する路線図で ある。

40 【図21】ビジュアルフィードバック武汗の鎖弱に供す る略様図である。 [図22] 第2の実施の形態におけるネットワークシス

テムの全体構成を示す略線図である。 【図23】カメラ付ディジタル哲帯電話機の外頭構成を

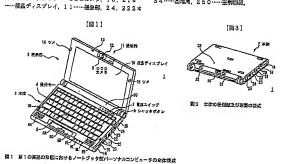
示す超級的評視図である。 【図24】カメラ部を国助したときの表示部を示す路線

的斜視関である。 【図25】カメラ付ディジタル携帯電話機の回路構成を 示すプロック図である。

50 【図26】他の実施の形態におけるマスク回係のマスク

形式(1)を示す路線図である。 (図27) 他の気能の形態におけるマスク面像のマスク 形式(2)を示す路線図である。 (符号の限場) 1……ノートブック型パーソナルコンピュータ、2、2 13……女木、3、212……・長元郎、4、212……

操作キー、8、216……CCDカメラ、10、218



(16)

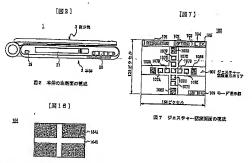


図 1.5 ジョグダイヤルモードに対応したマスク回旋の マスク部状

(13)

終語及び電源キーがオン状態にされると、パッテリパッ クから各部に対して電力を供給することによりカメラ付 ディジタル携帯電話機MS3を動作可能な状態に超動す

- 【0159】カメラ付ディジタル携帯電話機MS3は、 CPU、ROM及びRAM等でなる主制衡部250の制 何に基づいて、音声通話モード時にマイクロフォン22 1で禁責した音声信号を音声コーデック258によって 58でスペクトラム拡敗処理し、送受信回路部262で ディジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施し た後にアンテナ214を介して送信する。
- 【01B0】またカメラ付ディジタル携帯電話機MS3 は、音声通話モード時にアンテナ214で受信した受信 信号を増殖して周波数空換処理及びアナログディジタル 変換処理を施し、変復調回路部258でスペクトラム遊 拡散処理し、音声コーデック258によってアナログ音 声信号に変換した後、これをスピーカ217を介して出 力する。
- 【01B1】さらにカメラ付ディジタル技術電路機MS 3 は、データ通信モード時に電子メールを送信する場 合、操作キー218及びジョグダイヤル222の操作に よって入力された電子メールのテキストデータを操作入 力制御部252を介して主制御部250に送出する。
- [0162] 主制御郵250は、テキストデータを実復 **隣回路部258でスペクトラム拡散処理し、送受信回路** 部282でディジタルアナログ変換処理及び周波数変換 処理を施した役にアンテナ214を介して基地局CS3 (図17) へ労働する。
- [0183] これに対してカメラ付ディジタル携帯電話 剱MS3は、データ通信モード時に電子メールを受信す る場合、アンテナ214を介して番地局CS3から受信 した受信信号を整復談回路部258でスペクトラム選並 数処理して元のテキストデータを復元した後、LCD制 御部255を介して液晶ディスプレイ218に電子メー ルとして表示する。
- 【0184】との後カメラ付ディジタル携帯電話機MS 3 は、ユーザの操作に応じて受債した電子メールを記録 再生部262を介してメモリスティック223に記録す 40 るととも可能である。
- 【0165】一方カメラ付ディジタル携帯電話機MS3 は、データ通信モード時に関係データを送信する場合 CCDカメラ218で提像された画像データをカメライ ンターフェース部254を介して開係エンコーダ253 に供給する。
- [0166] 因みにカメラ付ディジタル携帯電話機MS 3は、回像データを送信しない場合には、CCDカメラ 2 I Bで鎌俶した画像データをカメラインターフェース

- レイ218に直接表示することも可能である。
- 【0167】画像エンコーダ253は、CCDカメラ2 1 Bから供給された面像データを例えばMPEG (Movi g Picture Experts Group )2やMPEG4等の所定の 符号化方式によって圧縮符号化するととにより符号化画 像データに変換し、これを多重分階部257に送出す
- 【0168】とのとき同時にカメラ付ディジタル携帯電 話機MS3は、CCDカメラ21Bで基係中にマイクロ ディジタル音声データに空換し、とれを変像調回路部2 10 フォン221で集音した音声を音声コーデック258を 介してディジタルの音声データとして多重分配部257 に送出する。
  - 【0169】多葉分離部257は、圓像エンコーダ25 3から供給された符号化画像データと音声コーデック2 5 9 から供給された音声データとを所定の方式で多意化 し、その結果得られる多葉化データを塗抜調回除部25 8 でスペクトラム拡散処理し、送受信回路部2 6 2 でデ ィジタルアナログ変換処理及び周波畝変換処理を施した 後にアンテナ214を介して送信する。
  - 20 . 【0170】 これに対してカメラ付ディジタル携帯医院 擬MS3は、データ通信モード時に例えば簡品ホームペ ージ等の画像データを受信する場合、アンテナ2 1 4 を 介して善地局CS3から受信した受信信号を変復調回路 部258でスペクトラム逆拡散処理し、その結果得られ る多重化データを多重分離部257に送出する。 [0171] 多度分離部257は、多度化データを分離 するととにより符号化画像データと音声データとに分 け、同期バス261を介して当該符号化画像データを囲
  - **俶デコーダ255に供給すると共に当該管声データを音** 30 声コーデック259に供給する。
    - 【0172】画像デコーダ256は、符号化画像データ そMPEG2やMPEG4等の所定の符号化方式化対応 した復号化方式でデコードすることにより再生回像デー タを生成し、これをLCD制御部255を介して被品デ ィスプレイ218に、例えば簡優ホームページにリンク された画像として表示する。
    - [0173]とのとき同時に音声コーデック259は、 菅声データをアナログ菅声信号に交換した後、これをス ビーカ217を介して、例えば簡星ホームページにリン クされた古声として出力する。
    - [0]74] この場合も定子メールの場合と関係にカメ ラ付ディジタル携帯電話機MSSは、受信した認過ホー ムベージの関係データをユーザの操作により配続再生部 282を介してメモリスティック223に記録すること が可能である。
- 【0175】かかる構成に加えてカメラ付ディジタル議 帯電話機MS3は、主制御部250のROMに第1の実 旋の形態と同様のサイバージェステャープログラム及び ジョグダイヤルサーバプログラムが格納されており、肝 部254及びLGD削銅爾255を介して被品ディスプ 50 定のアプリケーションソフトウェアに基づくアクティブ

(14)

ウィンドウ画面を液晶ディスプレイ218に表示した状 版で、サイバージェスチャープログラムに基づいてアク ティブウィンドウ画面にジェスチャー認識画面100 (図8)を重ねて表示し得ると共に、当該ジェスチャー 辺織回面100にCCDカメラ218で提供したユーザ の回像を表示し得るようになされている。

【0175】次にカメラ付ディジタル携帯電話機MS3 は、図5~図21に示した第1の実施の形態と問格に、 **生制御部250の制御によりCCDカメラ218で損像** した入力画像を取り込み、当該入力画像に対してジェス 10 チャー匹徴のために必要なジェステャー函数表示エリア 106に対応する領域だけを残すようにマスク処理を放

[0177] そして空削御部250は、ユーザの手の助 きの移動方向を配機すべきジェステャー認識表示エリア 106に対応する領域だけから得た画像データに基づい てユーザの手の助きの移動方向を認識し、当該配職結果 に応じた所定のコマンドをジョ グダイヤルサーバブログ ラムを介してアプリケーションソフトウェアに供給し、 ウィンドウ画面上でコマンドに応じた所定の画像送り助 作を実行し得るようになされている。

[0178] とれによりユーザは、ジョグダイヤル22 2を直接操作することなく、CCDカメラ218に平き かざして助かすだけで、ジェスチャー認識回面100の 背景に表示されているアクティブウィンドウ画画の静止 面を固依送りするととができる。

#### [0179]

(2-4)第2の実施の形態における動作及び効果 3は、CCDカメラ216でユーザを提集し、その結果 得られる入力回像を取り込み、ジェスチャー認識のため に必要なジェステャー図読表示エリア108の領域だけ を残すようにマスク画像184を用いてマスク処理す

[0180] これにより主制御部250は、入力國保の 中から手の助きの移動方向を認識するために不異な画像 データを取得することが無くなり、との結果、誤取歳を 未然に防止することができると共に、ユーザのジェスチ 英張するととができる。

[0181]以上の構成によればカメラ付ディジタル排 帯電賠機MS3は、CCDカメラ216で紙像した入力 国像に対してマスク処理するととにより、ユーザの手の 動きを認識する際に必要な画像データだけを取得し、当 欧国像データに基づいて一段と正確にユーザの子の動き を認識してユーザ所望の國像送り操作を正確かつ確認に 実行することができる。

【0182】(3)他の実施の形態 なお上述の第1及び第2の実施の形態においては、ジェ 50 認識対象の動作を認識するようにしても良い。

ステャー認識画面 10.0のジェステャー認識表示エリア 106に対応したマスク形状のマスク画像184を用い てマスク処理するようにした場合について述べたが、本 発明はこれに限らず、他の徴々の形状でなるシェステャ ー認能表示エリアに対応して図28(A)~(C)に示 すような建設領域171A、172A、173A及び非 選胺領域171B、172B、173Bでなるマスク形 状を持つマスク画像171、172又は173を用いる ようにしても良い。

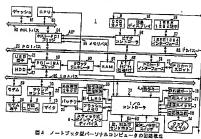
[0183]また上述の第1及UF第2の実施の形態にお いては、左右上下方向におけるユーザの手の動きの移動 方向を認識するために十文字形状のマスク回像 184を 用いるようにした場合について述べたが、本角明はこれ 化限らず、回転方向におけるユーザの手の動きを認識す るために、図25に示すように速磁模域175A及び円 形状の非連蔵領域175Rでなるマスク同億175を用 いるようにしても臭い。

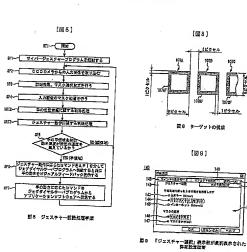
[0184] さらに上述の第1及び第2の実施の形態に おいては、ジョグダイヤル24及び222による間像送 当酸アプリケーションソフトウェアに善づくアクティブ 20 り動作を、サイバージェスチャープログラムに従って趋 作する制御手段としてのCPU50及び主制御部250 によってエミュレートするようにした基合について述べ たが、本発明はこれに残らず、アクティブウィンドウ間 面に表示されている静止画の拡大粒小動作や、質量ポリ ュームの上げ下げ助作や、テレビジョンのチャンネル答 助助作等のジョグダイヤル24及び222や操作キー4 及び219で操作可能な他の種々の動作をエミュレート するようにしても良い。

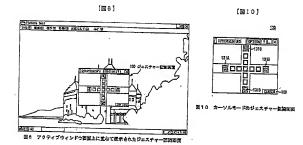
[0185]さらに上述の第1及び第2の完成の形態に 以上の得成化おいてカメラ付ディジタル技帯電話策MS 30 おいては、ターゲット107A~1071やポインタ1 10を正方形状に形成するようにした場合について述べ たが、本発明はこれに限らず、例えば円形等の他の種々 の形状に形成するようにしても良い。

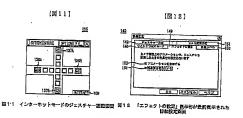
[0186]さらに上述の第1及び第2の実施の形態に おいては、マスク回像184を用いて入力回像をマスケー 処理するととにより、手の動きの移動方向を認識するた めたけに必要な回像データを入力回像のジェステャー図 **讃表示エリア106に対応した領域から得るようにした** 場合について述べたが、本発明はこれに限らず、マスク +を一段と正確に認識してユーザ所戴の操作を非接触で 40 画像184を用いるのではなく入力画像の中からジェス チャー認忠表示エリア106に対応した領域のデータだ けを指定して読み出すととにより、手の動きの容動方向 を認識するためだけに必要な面像データを得るようにし ても思い。

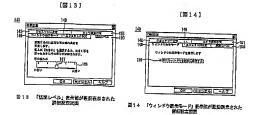
> [0187] さらに上述の第1及U第2の実施の形態に おいては、弱酸対象としてユーザの動作を認識手段とし てのCPU50及び主制御部250によって認識するよ うにした場合について述べたが、本発明はこれに限ら ず、例えばユーザ以外にロボットや動物等の他の歳々の



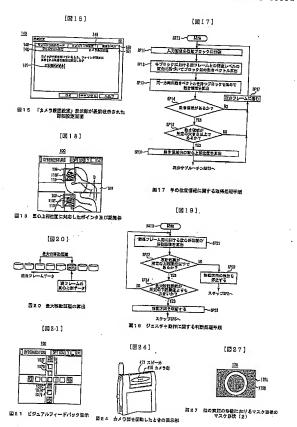




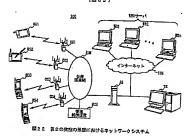


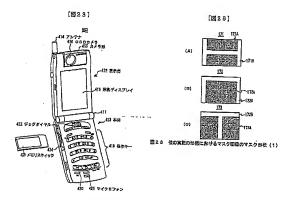


(19)



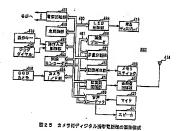
[图22]





回23 カメラ付ディジタル貨帯電話機の外銭保息

[図25]



プロントページの結合

(72)発明者 井原 金吾 京京都品川区北品川6丁目7番55号ソニー 株式会社内

(72) 呉明等 末吉 陸彦 東京都品川区北品川8丁目7号35号ソニー 株式会社内 Fターム(参考) 51.096 BAO8 CAO2 CA24 DA05 EA37

FA14 CA10 HAD4